**专利申请前评估表**

|  |  |
| --- | --- |
| 专利名称 | 一种视觉定位方法、系统、装置及存储介质 |
| 技术创新点：   1. 术中相机视觉系统获取患者病灶区域附近的图像信息，并传送给二维码检测与编码系统； 2. 二维码检测与编码系统对患者体表的铅质二维码进行识别，并解析出每个铅质二维码的信息，作为该二维码的唯一标记ID； 3. 标记ID返回给计算机处理系统，唯一标记ID能够有效地对应其标记，防止由于出现旋转扰动而导致的配准偏差。 | |
| 最接近现有技术文献：  CN201910384397.1 一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统 本发明公开了一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统，该方法包括：根据CT图像在术前重建病人肝脏表面的三维图像，找出病灶点，并规划手术路径；在术中向病人肝脏表面投射编码结构光，对病人肝脏表面进行实时扫描，同时，实时采集扫描信息，对病人肝脏表面进行实时重建，并将重建的三维图像显示在3D显示器上；将术前CT重建的三维图像和术中实时重建的三维图像进行配准，找出病灶点的精确位置；通过术中实时配准输出配准参数，对术前的手术路径规划进行实时修正，在3D显示器上显示实时修正的手术路径；在术中实时获取手术器械和病人肝脏位置信息，以实时纠正手术器械的位置。本发明具有稳定性强，精确性高，实时性的优点。 | |
| 技术创新性评估（分析该专利具备创新性理由）：  对比文件1未全部公开技术方案的技术特征。因此，本技术方案相对于对比文件符合专利法第22条第2款的规定，具有新颖性。  对比文件1公开了一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统，该方法包括将术前CT重建的三维图像和术中实时重建的三维图像进行配准，找出病灶点的精确位置；通过术中实时配准输出配准参数，对术前的手术路径规划进行实时修正等内容，但其并没有利用铅质二维码标记物，因此，本技术方案具有创造性，符合专利法第22条第3款的规定。  综上所述，本技术方案具有新颖性和一定的创造性，代理人建议可考虑申请发明。  注：由于检索的无穷尽性和审查的主观性，上述检索报告不作为专利申请新颖性和创造性的最终解释，代理人意见供参考。 | |
| 是否建议提交专利申请：是 🞎 否 🞎 | |

评估人：（签字） 所在机构（盖章）：